Familienname: Vorname: Kenn- u. Matr.Nr.:

1. Beispiel (12 Punkte)

Gegeben:

Mechanisches System gem. Skizze (Längenmaße a und b):

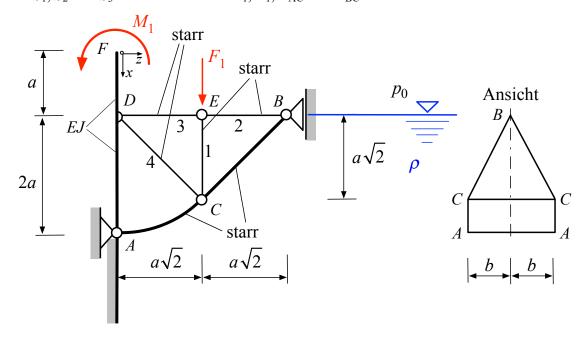
- Träger ADF mit konstanter Biegesteifigkeit EJ
- Dehnstarre Fachwerkstäbe 1 4
- ullet Flüssigkeitsbehälter bestehend aus der starren, ebenen Behälterwand BC sowie der starren, zylindrischen Behälterwand AC
- ullet Homogene, inkompressible, schwere Flüssigkeit der Dichte ho

Belastung:

- Einzelmoment M_1 im Punkt F
- Einzelkraft F_1 im Knoten E
- Flüssigkeitsüberdruck (Referenzdruck p₀)

Gesucht:

- 1) Durchbiegung und Tangentenneigung der Biegelinie im Punkt F mit dem Mohrschen Verfahren:
 - 1.1) Grafische Darstellung des Momentenverlaufs für den Biegträger *ADF* mit Angabe der Werte in den Punkten *A*, *D* und *F* (*Hinweis*: Nehmen Sie dafür im Punkt *D* ein vertikal verschiebliches Auflager an.)
 - 1.2) Skizze vom *Mohr*schen Ersatzträger mit Ersatzbelastung (Auf nachfolgender Seite darstellen)
 - 1.3) Durchbiegung und Neigung der Tangente an die Biegelinie im Punkt F
- 2) Verlauf des Flüssigkeitsüberdrucks auf die Behälterwände AC und BC (Skizze mit Werten)
- 3) Teilresultierende R_{AC} und R_{BC} zufolge des Überdrucks auf die Wände AC und BC
- 4) Lage der Wirkungslinien der Teilresultierenden (Skizze)
- 5) Auflagerreaktion im Punkt B als Funktion von M_1 , F_1 , R_{AC} und R_{BC}
- 6) Stabkräfte S_1 , S_2 und S_3 als Funktion von M_1 , F_1 , R_{AC} und R_{BC}



Familienname: Vorname:

Kenn- u. Matr.Nr.:

2. Beispiel (8 Punkte)

Gegeben:

- Momentanlage des ebenen Systems laut Skizze (Längsabmessung *a*), bestehend aus einer starren Scheibe (I) und zwei starren Stäben (II, III)
- Winkelgeschwindigkeit der Scheibe I: $\vec{\omega}_I = -\omega_I \vec{e}_y$

Gesucht:

- 1.) Anzahl der Freiheitsgrade
- 2.) Geschwindigkeitspole (grafisch) für die Momentanlage
- 3.) Kinematische Verträglichkeitsbedingungen: $\dot{\alpha}(\alpha, \omega_I)$ und $\dot{\beta}(\alpha, \beta, \omega_I)$
- 4.) Geschwindigkeiten \vec{v}_A , \vec{v}_B , \vec{v}_C , \vec{v}_D und \vec{v}_E mit der Grundformel der Kinematik als Funktion von α , β , ω_I und α

